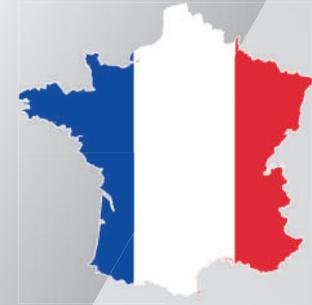


Palettisation - Positionnement - Peinture - Médical - Pharmaceutique - Soudage



Robots Kawasaki

GAMME PRODUITS



Nos produits reposent sur une technologie “Simple et Conviviale,,

Fort d'une expérience de plus de 45 ans dans l'industrie robotique, nous vous proposons une technologie de pointe à la fois simple et conviviale dans son utilisation. Notre gamme produits offre toutes les solutions optimales nécessaires pour résoudre vos problèmes et répondre à vos besoins.



■ Robots Petite à Moyenne Charge
Série R

■ Robots Grande Charge
Série CX

■ Robots Grande Charge
Série Z

■ Robots Lourde Charge
Série M

■ Robots Soudage par Point
Série B

■ Robots Soudage à l'Arc
Série RA/BA

Kawasaki a commencé la fabrication et la vente de robots industriels en 1969. Depuis cette date, nous produisons sans cesse une large gamme de robots industriels avancés utilisant une technologie de pointe pour les marchés locaux et étrangers.

Notre gamme produits inclut des manipulateurs développés pour répondre aux diverses exigences industrielles. De l'assemblage de composants miniatures, ne pesant que quelques grammes, jusqu'aux robots capables de porter jusqu'à 700 kg. La gamme produits découle de notre perpétuel développement des technologies de contrôle pour améliorer les fonctionnalités et les opérations de nos manipulateurs pour un contrôle optimal.

Nos systèmes robotisés à la fois humains et respectueux de l'environnement offrent un niveau élevé de compétence et d'intelligence.

Nous espérons que vous bénéficierez de notre technologie et de notre expérience dans vos futurs systèmes d'automatisation.



■ **Robots Peinture
Antidéflagrant**
Série K



■ **Robots de
Palettisation**
Série RD/ZD/MD/
CP



■ **Robots Delta**
Série Y



■ **Robots Salle
Blanche**
Série NT



■ **Robots
Médicaux &
Pharmaceutique**
Série MS/MC

Robots Petite à Moyenne Charge jusqu'à 80 kg

Série R

Vitesse élevée et longue portée dans un design compact.

L'ensemble de la gamme produits est basée sur une consolidation de notre vaste technologie et de notre expérience.



RS020N

		RS003N	RS005N/005L	RS006L/010N	RS015X	RS010L/020N	RS030N/050N/080N
Application		●●●●●●●	●●●●●●● (●)* ²	●●●●●●●	●●●●●●●	●●●●●●● (●)* ²	●●●●●●●
Degrés de Liberté (axes)		6					
Charge admissible (kg)		3	5	6/10	15	10/20	30/50/80
Enveloppe d'évolution (mm)		620	705/903	1.650/1.450	3.150	1.925/1.725	2.100
Répétabilité (mm)* ¹		±0,05	±0,02/±0,03	±0,05/±0,04	±0,15	±0,06/±0,05	±0,07
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±160	±180	±180	±180	±180	±180
	Axe 2 (JT2)	+150 - -60	+135 - -80	+145 - -105	+140 - -105	+155 - -105	+140 - -105
	Axe 3 (JT3)	+120 - -150	+118 - -172	+150 - -163	+135 - -155	+150 - -163	+135 - -155
	Axe 4 (JT4)	±360	±360	±270	±360	±270	±360
	Axe 5 (JT5)	±135	±145	±145	±145	±145	±145
	Axe 6 (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
Vitesse Maximale (°/s)	Axe 1 (JT1)	360	360/300	250	180	190	180
	Axe 2 (JT2)	250	360/300	250	180	205	180
	Axe 3 (JT3)	225	410/300	215	200	210	185/185/160
	Axe 4 (JT4)	540	460	365	410	400	260/260/185
	Axe 5 (JT5)	225	460	380	360	360	260/260/165
	Axe 6 (JT6)	540	740	700	610	610	360/360/280
Masse (kg)		20	34/35	150	545	230	555
Installation		Sol, Plafond					
Baie de contrôle	Amérique	E76	E77	E01/E40/E71	E02/E42	E01/E40/E91	E02/E42
	Europe	E70	E71				
	Japon & Asie	E73	E74				

*¹ conforme à la norme ISO9283 *² La référence a changé. La configuration est légèrement différente comme indiqué sur la photo.

Application : ● Montage ● Distribution ● Machine de Déchargement ● Manutention ● Enlèvement de matériel ● Palettisation ● Soudage à l'arc

Robots Grande Charge jusqu'à 210 kg

Série CX

Les nouvelles technologies de Kawasaki ont permis d'aller plus loin dans l'amélioration de la vitesse et de l'enveloppe de travail des robots.



CX210L

		CX110L	CX165L	CX210L
Application			● ● ● ●	
Degrés de Liberté (axes)		6		
Charge admissible (kg)		110	165	210
Enveloppe d'évolution (mm)		2.699	2.699	2.699
Répétabilité (mm)*1		±0,3	±0,3	±0,3
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±160	±160	±160
	Axe 2 (JT2)	+80 - -60	+80 - -60	+80 - -60
	Axe 3 (JT3)	+95 - -83	+95 - -83	+95 - -83
	Axe 4 (JT4)	±210	±210	±210
	Axe 5 (JT5)	±120	±120	±120
	Axe 6 (JT6)	±360	±360	±360
Vitesse Maximale (°/s)	Axe 1 (JT1)	140	130	125
	Axe 2 (JT2)	135	120	115
	Axe 3 (JT3)	135	120	115
	Axe 4 (JT4)	250	180	180
	Axe 5 (JT5)	250	180	180
	Axe 6 (JT6)	320	260	220
Masse (kg)		800	800	800
Installation		Sol		
Baie de contrôle	Amérique	E02		
	Europe			
	Japon & Asie			

*1 conforme à la norme ISO9283

Application : ● Montage ● Maintenance ● Palettisation ● Soudage par point

Robots Grande Charge jusqu'à 300 kg

Série Z

Un grand rayon d'action et une large gamme de mouvements du poignet procure une bonne flexibilité dans les applications.



ZX165U

		ZX130S/130L/165U/200S/300S	ZH100U	ZT130S/165U/200S	ZT130Y/165X/165Y
Application		●●●●	●●●	●●●●	●●●●
Degrés de Liberté (axes)		6			
Charge admissible (kg)		130/130/165/200/300	100	130/165/200	130/165/165
Enveloppe d'évolution (mm)		2.651/2.951/2.651/2.651/2.501	1.634	3.230	3.130/2.830/3.130
Répétabilité (mm)*1		±0,3	±0,3	±0,3	±0,3
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±180	±160	±180	±180
	Axe 2 (JT2)	+75 - -60	+120 - -60	+60 - -75	+50 - -120
	Axe 3 (JT3)	+250 - -120	+75 - -90	+165 - -95	+150 - -65
	Axe 4 (JT4)	±360	±360	±360	±360
	Axe 5 (JT5)	±130/±130/±130/±120/±120	±130	±130/±130/±120	±130
	Axe 6 (JT6)	±360	±360	±360	±360
Vitesse Maximale (°/s)	Axe 1 (JT1)	130/110/110/105/100	140	130/105/100	120/120/105
	Axe 2 (JT2)	130/110/110/110/85	100	130/105/100	110/110/105
	Axe 3 (JT3)	130/110/115/105/85	100	130/105/90	115/115/100
	Axe 4 (JT4)	180/140/140/120/90	150	180/135/120	160/140/140
	Axe 5 (JT5)	180/135/155/120/90	150	180/135/115	180/155/155
	Axe 6 (JT6)	280/230/260/200/150	250	280/210/180	280/260/260
Masse (kg)		1.350/1.400/1.350/1.400/1.400	750	1.550/1.550/1.600	1.665/1.650/1.665
Installation		Sol		Surélevée	
Baie de contrôle	Amérique	E32			
	Europe	E42			
	Japon & Asie	E22			

*1 conforme à la norme ISO9283

Application : ● Montage ● Manutention ● Palettisation ● Soudage par point

Robots Lourde Charge jusqu'à 700 kg

Série M

Capacité de charge maximale : 700 kg.
La série M offre une base compacte et
un large couple du poignet.



MX500N

		MX350L	MX420L	MX500N	MX700N	MT400N
Application				● ●		
Degrés de Liberté (axes)		6				
Charge admissible (kg)		350	420	500	700	400
Enveloppe d'évolution (mm)		3.018	2.778	2.540	2.540	3.503
Répétabilité (mm)*1		±0,5	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±180	±180	±180	±180	±180
	Axe 2 (JT2)	+90 - -45	+90 - -45	+90 - -45	+90 - -45	+15 - -135
	Axe 3 (JT3)	+20 - -115	+20 - -125	+20 - -130	+20 - -130	+106 - -30
	Axe 4 (JT4)	±360	±360	±360	±360	±360
	Axe 5 (JT5)	±110	±110	±110	±110	±120
	Axe 5 (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360
Vitesse Maximale (°/s)	Axe 1 (JT1)	80	80	80	65	80
	Axe 2 (JT2)	70	70	70	50	70
	Axe 3 (JT3)	70	70	70	45	70
	Axe 4 (JT4)	80	80	80	50	70
	Axe 5 (JT5)	80	80	80	50	70
	Axe 6 (JT6)	120	120	120	95	130
Masse (kg)		2.800	2.800	2.750	2.860	2.600
Installation		Sol				Surélevée
Baie de contrôle	Amérique	E34				E32
	Europe	E44				E42
	Japon & Asie	E24				E22

*1 conforme à la norme ISO9283

Application : ● Machine de Déchargement ● Manutention

Robots Soudage par point

Série B

Nos technologies de pointe en robotique modernise le process de soudage par point.



BX200L

		BX100S	BX100N	BX100L/165L/200L	BX130X	BX165N	BX250L/300L	BT200L	
Application		●							
Degrés de Liberté (axes)		6							
Charge admissible (kg)		100	100	100/165/200	130	165	250/300	200	
Enveloppe d'évolution (mm)		1.634	2.200	2.597	2.991	2.325	2.812	3.151	
Répétabilité (mm)*1		±0,2	±0,2	±0,2	±0,2	±0,2	±0,2	±0,2	
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±160	±160	±160	±160	±160	±180	±160	
	Axe 2 (JT2)	+120 - -65	+120 - -65	+76 - -60	+76 - -60	+76 - -60	+76 - -60	+80 - -130	
	Axe 3 (JT3)	+90 - -81	+90 - -77	+90 - -75	+90 - -75	+90 - -75	+90 - -120	+90 - -75	
	Axe 4 (JT4)	±210	±210	±210	±210	±210	±210	±210	
	Axe 5 (JT5)	±125	±125	±125	±125	±125	±125	±125	
	Axe 6 (JT6)	±210	±210	±210	±210	±210	±210	±210	
Vitesse Maximale (°/s)	Axe 1 (JT1)	135	135	105/120/105	105	105	125	105	
	Axe 2 (JT2)	125	110	130/110/90	90	130	120/102	85	
	Axe 3 (JT3)	155	140	130/130/100	130	130	100/85	100	
	Axe 4 (JT4)	200	200	200/170/120	200	120	140/105	120	
	Axe 5 (JT5)	160	200	160/170/120	160	160	140/110	120	
	Axe 6 (JT6)	300	300	300/280/200	300	300	200/180	200	
Masse (kg)		720	740	930	970	903	1.460	1.100	
Installation		Sol						Surélevée	
Baie de contrôle	Amérique	E02/E42							
	Europe								
	Japon & Asie								

*1 conforme à la norme ISO9283
Application : ● Soudage par point

Robots Soudage à l'arc

Les robots Kawasaki pour le soudage à l'arc démontre le potentiel d'un opérateur expérimenté dès le moment de leur installation.



BA006N

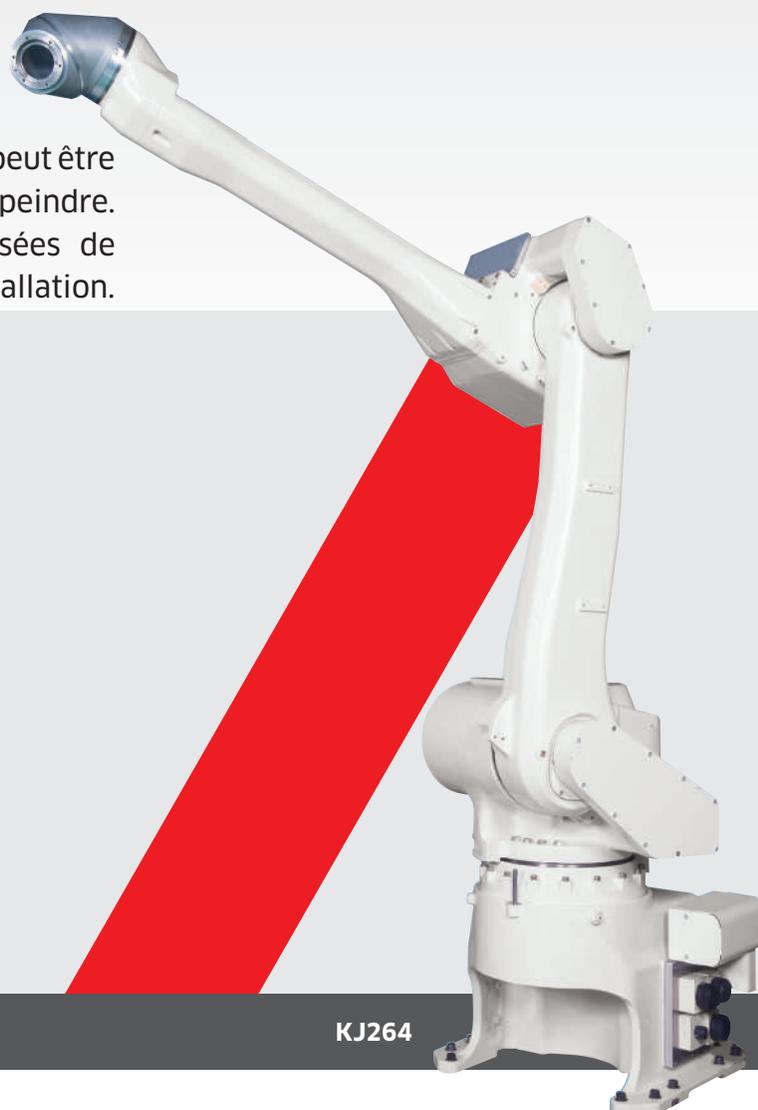
		BA006N	RA006L	RA010N	RA010L	RA020N
Application				●		
Degrés de Liberté (axes)		6				
Charge admissible (kg)		6	6	10	10	20
Enveloppe d'évolution (mm)		1.445	1.650	1.450	1.925	1.725
Répétabilité (mm)*1		±0,06	±0,06	±0,06	±0,06	±0,05
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±165	±180	±180	±180	±180
	Axe 2 (JT2)	+150 - -90	+145 - -105	+145 - -105	+155 - -105	+155 - -105
	Axe 3 (JT3)	+90 - -175	+150 - -163	+150 - -163	+150 - -163	+150 - -163
	Axe 4 (JT4)	±180	±270	±270	±270	±270
	Axe 5 (JT5)	±135	±145	±145	±145	±145
	Axe 6 (JT6)	±360	±360	±360	±360	±360
Vitesse Maximale (°/s)	Axe 1 (JT1)	240	250	250	190	190
	Axe 2 (JT2)	240	250	250	205	205
	Axe 3 (JT3)	220	215	215	210	210
	Axe 4 (JT4)	430	365	365	400	400
	Axe 5 (JT5)	430	380	380	360	360
	Axe 6 (JT6)	650	700	700	610	610
Masse (kg)		150	150	150	230	230
Installation		Sol, Plafond				
Baie de contrôle	Amérique	E01	E01/E40			
	Europe					
	Japon & Asie					

*1 conforme à la norme ISO9283
Application : ● Soudage à l'arc

Robots Peinture antidéflagrants

Série K

Un modèle optimal avec le bon poignet peut être sélectionné en fonction de la pièce à peindre. Une large gamme de cellules robotisées de peinture permet une réelle facilité d'installation.



KJ264

		KF121	KF192/193/194	KF262/263/264	KG264	KJ264(Sol/Etagère/ Mur)/314
Application		●				
Degrés de Liberté (axes)		6				6/6/6/7
Charge admissible (kg)		5	Poignet : 12 Bras : 20	Poignet : 12 Bras : 20	Poignet : 20 Bras : 30	Poignet : 15 Bras : 25
Enveloppe d'évolution (mm)		1.240	1.973/1.973/1.978	2.665/2.665/2.668	2.665	2.640/2.640/2.640/3.100
Répétabilité (mm)*1		±0,2	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±160*2	±150*2	±150*2	±120*2	±120/±120/+30 - -120/±120
	Axe 2 (JT2)	±90	+110 - -60	+110 - -60	+120 - -60	+130 - -80
	Axe 3 (JT3)	±150	+90 - -80	+90 - -80	+90 - -65	+90 - -65
	Axe 4 (JT4)	±270	±360/±720/±720	±360/±720/±720	±720	±720
	Axe 5 (JT5)	±145	±360/±720/±720	±360/±720/±720	±720	±720
	Axe 6 (JT6)	±360	±360/±410/±410	±360/±410/±410	±410	±410
	Axe 7 (JT7)	-	-	-	-	-/-/-±90
Type de Poignet		RBR	BBR/3Rø40/3Rø70	BBR/3Rø40/3Rø70	3Rø70	3Rø70
Masse (kg)		140	690/720/750	720/740/770	795	540/530/530/720
Protection anti explosion		Combinaison entre modèle sous pression et modèle en sécurité intrinsèque (Expib II BT4/Exib II BT4)				Combinaison entre modèle sous pression et modèle en sécurité intrinsèque (f2G4/Exib II BT4)
Installation		Sol, Mur				Sol/Surélévée/Mur
Baie de contrôle	Amérique	E37				E35
	Europe	E47				E45
	Japon & Asie	E27				E25

*1 conforme à la norme ISO9283 *2 plus petit lors d'un montage sur mur
Application : ● Peinture

Robot Palettiseur

Les robots palettiseurs haute cadence Kawasaki Robotics sont utilisés pour des applications nécessitant puissance et vitesse.



CP500L

		RD80N	ZD130S	ZD250S	CP180L	CP300L	CP500L
Application		●					
Degrés de Liberté (axes)		4		4			
Charge admissible (kg)		80	130	250	180	300	500
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±180	±180	±180	±160	±160	±160
	Axe 2 (JT2)	+140 - -105	+90 - -50	+90 - -50	+95 - -46	+95 - -46	+95 - -46
	Axe 3 (JT3)	+40 - -205	+15 - -120	+15 - -120	+15 - -110	+15 - -110	+15 - -110
	Axe 4 (JT4)	±360	±360	±360	±360	±360	±360
	Axe 5 (JT5)	±10*1	-	-	-	-	-
Vitesse Maximale (°/s)	Axe 1 (JT1)	180	148	95	140*4/130	115*5/100	85
	Axe 2 (JT2)	180	110	90	125*4/120	100*5/90	80
	Axe 3 (JT3)	175	130	95	130*4/125	100*5/90	80
	Axe 4 (JT4)	360	400	190	400*4/330	250*5/220	180
Moments d'inertie (kg·m ²)		13,7	50	100	50*4/85	100*5/140	250
Capacité de palettisation*2		900 cycles/h	1.700 cycles/h	1.500 cycles/h	2.050*4/1.800 cycles/h	1.700*4/1.500 cycles/h	1.000 cycles/h
Répétabilité du positionnement (mm)		±0,07	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5	±0,5
Masse (kg)		540	1.350	1.350	1.600	1.600	1.650
Puissance requise (kVA)*3		4,5	10		12		
Baie de Contrôle	Amérique	E32	E33		E03		
	Europe	E42	E43				
	Japon & Asie	E22	E23				

*1 L'angle de fonctionnement du JT5 est de ±10 degrés perpendiculairement au sol *2 Enveloppe de travail (400mm vertical, 2.000mm horizontal, 400mm vertical)

*3 Dépend de la charge et de la zone de travail *4 Dans le cas d'une charge de 130 kg ou moins *5 Dans le cas d'une charge de 250 kg ou moins.

Application : ● Palettisation

Robots Delta

Série Y

Robot haute cadence pour la prise et la dépose d'objets. Robots dédiés aux applications dans l'agro-alimentaire, le pharmaceutique, la cosmétique, les composants électroniques et les lignes de production de panneaux solaires.



		YS002N	YF003N
Application		● ●	
Modèle		Comparatif en parallèle	
Charge admissible (kg)		2	3
Degrés de Liberté	Standard	4	
	Option	-	5
Zone de travail (mm)		ø600 × H200*4	ø1,300 × H500*5
Durée du Cycle*1 (charge)		0,3 s (0,5 kg) 0,36 s (2 kg)	0,27 s (1 kg) 0,45 s (3 kg)
Répétabilité du positionnement*2 (mm)		± 0,04	± 0,1
Répétabilité angulaire (°)		± 0,1	
Masse (kg)		60	145
Couleur		Munsell 10GY9/1 équivalent	
Installation		Plafond	
Conditions ambiantes	Température Ambiante (°C)	0 - 40	0 - 45
	Humidité relative (%)	35 - 85 (ni condensation, ni gel autorisé)	
Puissance Requise*3 (kVA)		3,0	4,0
Indice de protection	Standard	IP65	
	Option	-	IP 67
Baie de Contrôle	Amérique	E97	E20, E97
	Europe	E91	E40, E91
	Japon & Asie	E94	E30, E94

*1 Enveloppe de travail (25mm vertical, 305mm horizontal, 25mm vertical) *2 Conforme à la norme ISO9283 *3 Dépend de la charge et des zones de travail. *4 Le rayon d'action change à H=150 *5 Le rayon d'action change à H=300
Application : ● Montage ● Manutention

YF003N

Robots Salle blanche

Série NT

Articulation horizontale

Nous offrons une large gamme de robots en Salle Blanche qui peuvent être utilisés sur les chaînes de fabrication des semi-conducteurs.



PREMIÈRE MONDIALE !
4 FOUPS sur une même
embase.

LE PLUS RAPIDE
DU MARCHÉ !
Plus de 500WPH
disponible en option.

NT520

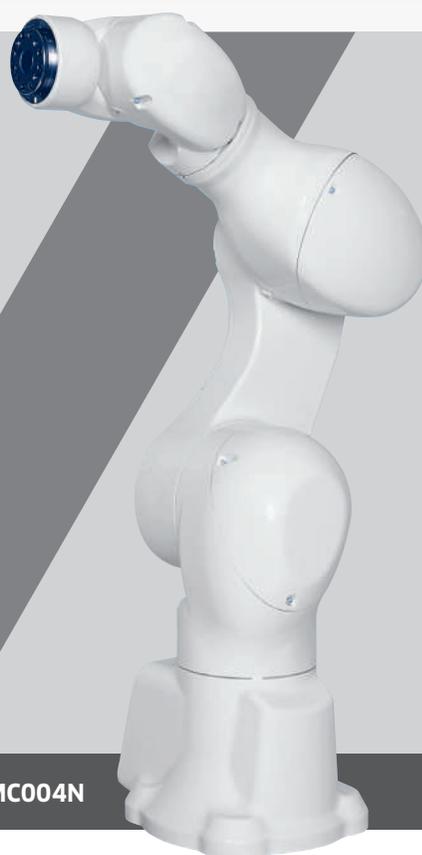
Robots Médicaux & Pharmaceutique

MC004N

Un robot dédié aux milieux stériles pour les applications médicales et pharmaceutiques. Nouvelles solutions de l'offre Kawasaki.

		MC004N
Degrés de Liberté (axes)		6
Charge admissible (kg)		4
Enveloppe d'évolution (mm)		505,8
Répétabilité (mm) ^{*1}		±0,05
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±180
	Axe 2 (JT2)	+135 - -95
	Axe 3 (JT3)	+60 - -155
	Axe 4 (JT4)	±270
	Axe 5 (JT5)	±120
	Axe 6 (JT6)	±270
Vitesse Maximale (°/s)	Axe 1 (JT1)	200
	Axe 2 (JT2)	180
	Axe 3 (JT3)	225
	Axe 4 (JT4)	700
	Axe 5 (JT5)	500
	Axe 6 (JT6)	350
Masse (kg)		25
Installation		Sol, Plafond
Baie de Contrôle	Amérique	E76
	Europe	E70
	Japon & Asie	E73

*1 conforme à la norme ISO9283



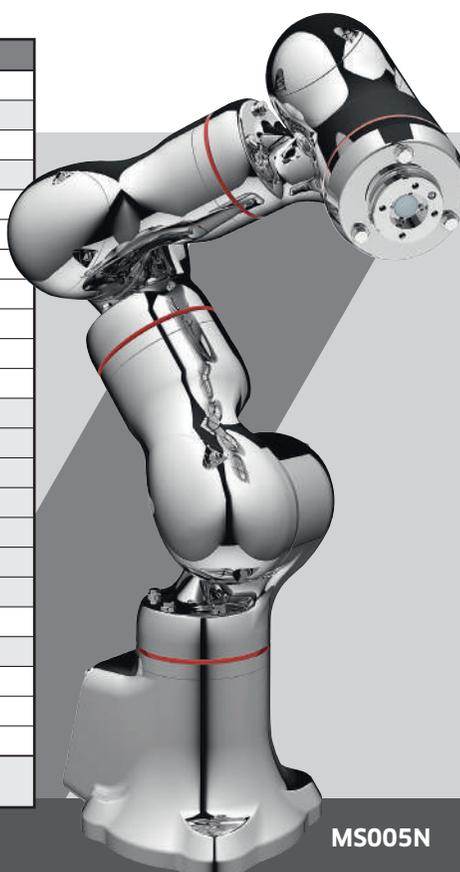
MC004N

MS005N

Le MS005N est une nouvelle version améliorée du MC004N. Un robot pour les applications médicales et pharmaceutiques avec des caractéristiques évoluées.

		MS005N
Degrés de Liberté (axes)		7
Charge admissible (kg)		5
Enveloppe d'évolution (mm)		660
Répétabilité (mm) ^{*1}		±0,1
Zone de travail (°)	Axe 1 (JT1)	±180
	Axe 2 (JT2)	+135 - -90
	Axe 3 (JT3)	±120
	Axe 4 (JT4)	±180
	Axe 5 (JT5)	±115
	Axe 6 (JT6)	±180
	Axe 7 (JT7)	±180
Vitesse Maximale (°/s)	Axe 1 (JT1)	130
	Axe 2 (JT2)	130
	Axe 3 (JT3)	215
	Axe 4 (JT4)	300
	Axe 5 (JT5)	300
	Axe 6 (JT6)	480
	Axe 7 (JT7)	215
Masse (kg)		50
Installation		Sol, Plafond
Baie de Contrôle	Amérique	E76
	Europe	E70
	Japon & Asie	E73

*1 conforme à la norme ISO9283



MS005N

Baie de Contrôle

La capacité de Kawasaki à combiner ses réalisations et ses expériences lui ont permis de créer un système très facile d'utilisation et de haute performance. De plus, la capacité du processeur amélioré permet un contrôle plus précis de la trajectoire et l'exécution de programmes d'applications plus rapide.



Amérique	E76/77	E97	E01/02/03	
Europe	E70/71	E91		
Japon & Asie	E73/74	E94		
Caractéristiques	Les baies de contrôle E7X sont extrêmement compactes et spécialement conçues pour les bras robotisés de petite taille (RS03N, 05N, 05L, 06L et 10N). Grâce à un design compact, ces baies de contrôle offrent de hautes performances et une bonne capacité d'évolution.	Les baies de contrôle E9X sont extrêmement compactes et spécialement conçues pour des bras robotisés de taille moyenne (Série Y, RS10L et RS20N). Ce dimensionnement réduit permet l'installation en position horizontale ou verticale dans pratiquement n'importe quel emplacement, tel que : sous un convoyeur ou un bras surélevé.	Les baies de contrôle E0X sont standards pour une utilisation mondiale. Seule l'unité transformateur additionnelle est spécifique en fonction des tensions électriques disponibles dans chaque pays pour l'alimentation de la baie. Ces baies sont beaucoup plus compactes que les baies de contrôle E2x/3X/4X. La baie de contrôle E03 a une fonction de récupération électrique, pour une utilisation sur les robots de palettisation, qui réduit la consommation d'énergie.	
Type de contrôle	Servo-système numérique complet	Servo-système numérique complet	Servo-système numérique complet	
Programmation	Par Bloc et Langage AS	Par Bloc et Langage AS	Par Bloc et Langage AS	
Boîtier de commande	Pupitre mobile avec écran LCD couleur	Pupitre mobile avec écran LCD couleur	Pupitre mobile avec écran LCD couleur	
Capacité de mémoire (MB)	8	8	8	
Réception E/S	Opérations externes	Arrêt d'urgence, Maintien en position etc.	Arrêt d'urgence, Maintien en position etc.	
	Entrées (Canaux)	32 (max. 96)	32 (max. 96)	32 (max. 96)
	Sorties (Canaux)	32 (max. 96)	32 (max. 96)	32 (max. 96)
Structure	Structure fermée avec système de refroidissement indirecte	Structure fermée avec système de refroidissement indirecte*1	Structure fermée avec système de refroidissement indirecte	
Masse (kg)	30	40	40/40/45	

*1 Structure fermée avec le système de refroidissement indirecte dans le cas d'un E91

Le boîtier de commande

Pupitre mobile avec écran LCD couleur pour les baies de contrôle série E

Le boîtier de commande bénéficie d'un corps significativement plus léger avec un équilibrage de poids optimisé qui réduit la fatigue de l'opérateur pendant la phase d'apprentissage du robot. L'opérateur peut maintenant alimenter les moteurs et démarrer le cycle à partir du pupitre mobile. En outre, de nouvelles fonctionnalités telles que la facilité de navigation et la disposition des boutons de commande permet d'avoir un système de commande plus pratique. Deux fenêtres d'information peuvent être affichées simultanément sur l'écran du pupitre, donnant accès à différents types d'informations (par exemple, les informations de position et des signaux).





	E30/32/33/34	E35/37	D60/61
Amérique			
Europe	E40/42/43/44	E45/47	
Japon & Asie	E10/12/13/14/20/22/23/24	E25/27	
Caractéristiques	Les baies de contrôle sont optimisées pour chaque réseau électrique des différents pays. Ils ont une grande évolutivité et maintenabilité.	Ces baies de contrôle sont conçues pour les robots de peinture antidéflagrants avec un nouveau boîtier de commande anti-déflagrant et un écran LCD couleur. La programmation et le travail d'édition peuvent efficacement être réalisés à partir de l'intérieur de la cabine de peinture.	Les baies de contrôle D6X sont pour les robots semi-conducteurs. La baie de contrôle D60 est utilisée pour un seul robot tandis que la D61 peut être utilisée avec deux robots. La baie de contrôle D60 peut contrôler 7 axes et la D61 peut contrôler 12 axes, les deux sont livrées avec un emballage compact. La baie de contrôle D6X est à destination d'un usage mondial et répond aux marchés certifiés CE et SEMI.
Type de contrôle	Servo-système numérique complet	Servo-système numérique complet	Servo-système numérique complet
Programmation	Par Bloc et Langage AS	Par Bloc et Langage AS	Par Bloc et Langage AS
Boîtier de commande	Pupitre mobile avec écran LCD couleur	Pupitre mobile avec écran LCD couleur	Pupitre mobile avec écran LCD couleur
Capacité de mémoire (MB)	8	8	8
Réception E/S	Opérations externes	Arrêt d'urgence, Maintien en position etc.	Arrêt d'urgence, Maintien en position etc.
	Entrées (Canaux)	32 (max. 128)	32 (max. 128)
	Sorties (Canaux)	32 (max. 128)	32 (max. 128)
Structure	Structure fermée avec système de refroidissement indirecte	Structure fermée avec système de refroidissement indirecte	Structure ouverte avec système de refroidissement directe
Masse (kg)	145/180/195/180 ^{*2, *3}	170 ^{*2}	14/20

*2 Pour l'Amérique *3 Pour la série MX

Pupitre mobile antidéflagrant

Le boîtier de commande anti-déflagrant dispose d'un écran LCD couleur tactile de grande taille qui permet l'apprentissage, l'édition, et le suivi des informations telles que la position actuelle et les signaux d'E/S dans la zone de peinture. Il est possible de personnaliser l'interface selon les préférences de l'utilisateur. Le rétroéclairage fournit une vue claire de l'écran dans les endroits sombres.



Pour Toute Demande :

DELTA EQUIPEMENT

15 - 19, rue Fernand Drouilly - BP8
92252 La Garenne-Colombes Cedex

www.delta-equipement.fr

E-Mail : info@delta-equipement.fr

Tél : +33(0)1 42 42 11 44

Fax : +33(0)1 42 42 11 16



Kawasaki Robotics

Kawasaki Heavy Industries, Ltd.

DIVISION ROBOTIQUE

<http://www.khi.co.jp/robot/>

Siège Social Tokyo/Division Robotique

1-14-5, Kaigan, Minato-ku, Tokyo 105-8315, Japon
Tel.: +81-3-3435-6852 Fax: +81-3-3437-9880

Akashi Works/Division Robotique

1-1, Kawasaki-cho, Akashi, Hyogo 673-8666, Japon
Tel.: +81-78-921-2946 Fax: +81-78-923-6548

Réseau Mondial

Kawasaki Robotics (USA), Inc.

www.kawasakirobot.com
28140 Lakeview Drive, Wixom, MI 48393, U.S.A.
Tel.: +1-248-446-4100 Fax: +1-248-446-4200

Kawasaki Robotics (UK) Ltd.

www.kawasakirobot.co.uk/
Unit 4 Easter Court, Europa Boulevard, Westbrook Warrington
Cheshire, WA5 7ZB, Royaume-Uni
Tel.: +44-1925-71-3000 Fax: +44-1925-71-3001

Kawasaki Robotics GmbH

www.kawasakirobot.de
Sperberweg 29, 41468 Neuss, Allemagne
Tel.: +49-2131-3426-0 Fax: +49-2131-3426-22

Kawasaki Robotics Korea, Ltd.

www.kawasakirobot.co.kr
43, Namdong-daero 215beon-gil, Namdong-gu, Incheon, 405-817,
Corée
Tel.: +82-32-821-6941 Fax: +82-32-821-6947

Kawasaki Robotics (Tianjin) Co., Ltd.

www.kawasakirobot.cn
Bldg 3, No.16, Xiang'an Road, TEDA, Tianjin 300457 Chine
Tel.: +86-22-5983-1888 Fax: +86-22-5983-1889

Kawasaki Motors Enterprise (Thailand) Co., Ltd.

(Rayong Robot Center)
www.khi.co.jp/robot/th/
119/10 Moo 4 T.Pluak Daeng, A.Pluak Daeng, Rayong 21140
Thaïlande
Tel.: +66-38-955-040-58 Fax: +66-38-955-145



**Votre interlocuteur
Kawasaki Robotics
en France !**



PRÉCAUTIONS CONCERNANT LA SÉCURITÉ

- Les personnes impliquées dans les opérations / la mise en service de votre système, y compris des Robots Kawasaki, doivent respecter strictement les règles de sécurité. Ils doivent lire attentivement et comprendre les manuels et autres documents relatifs à la sécurité.
- Les produits décrits dans ce catalogue sont des robots industriels généraux. Par conséquent, si un client souhaite utiliser le robot pour des applications spécifiques, qui pourraient mettre en danger les opérateurs ou si le robot présente des défauts, veuillez nous contacter. Nous serons heureux de vous aider.
- ATTENTION : Toutes les photos de ce catalogue sont régulièrement prises sans les clôtures de sécurité et d'autres dispositifs de sécurité prévus dans les règlements de sécurité des systèmes d'exploitation de cellules robotisées.



Certifié-ISO à Akashi Works.

* Les matériaux et spécifications sont sujet à changement sans notifications